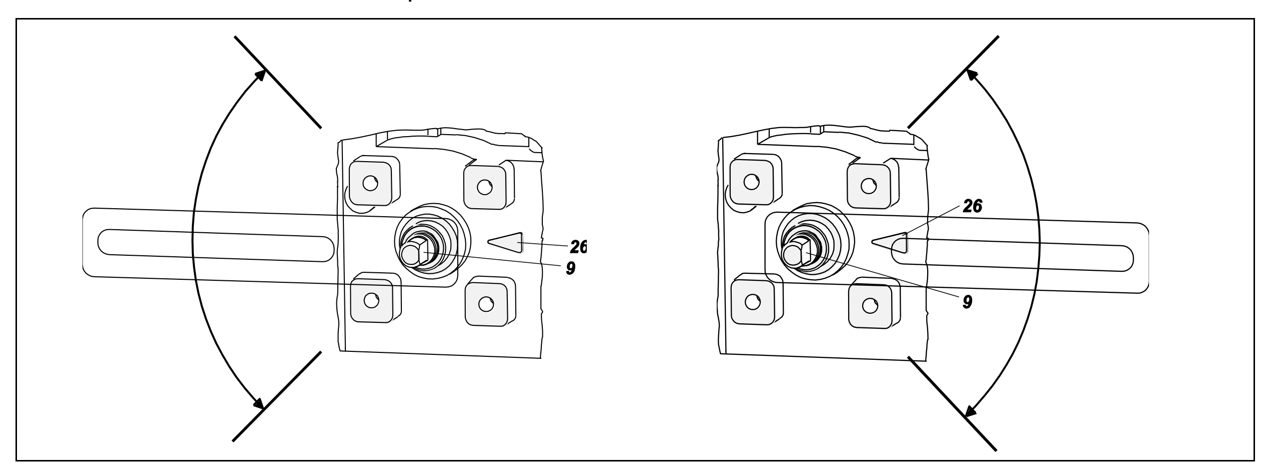
SRI990 Positionneur analogique

Ces instructions sont une aide pour une mise en service rapide. Pour plus d’informations sur le produit veuillez vous reporter aux documents standards « manuel d’utilisation » et « fiches techniques » disponibles sur internet à l’adresse www.foxboro-eckardt.com

1. Montage sur servomoteur

En fonctionnement la flèche ***26*** doit toujours pointer le méplat de l’axe de traversée ***9***. La zone de travail est de ± 45° autour de la position centrale.

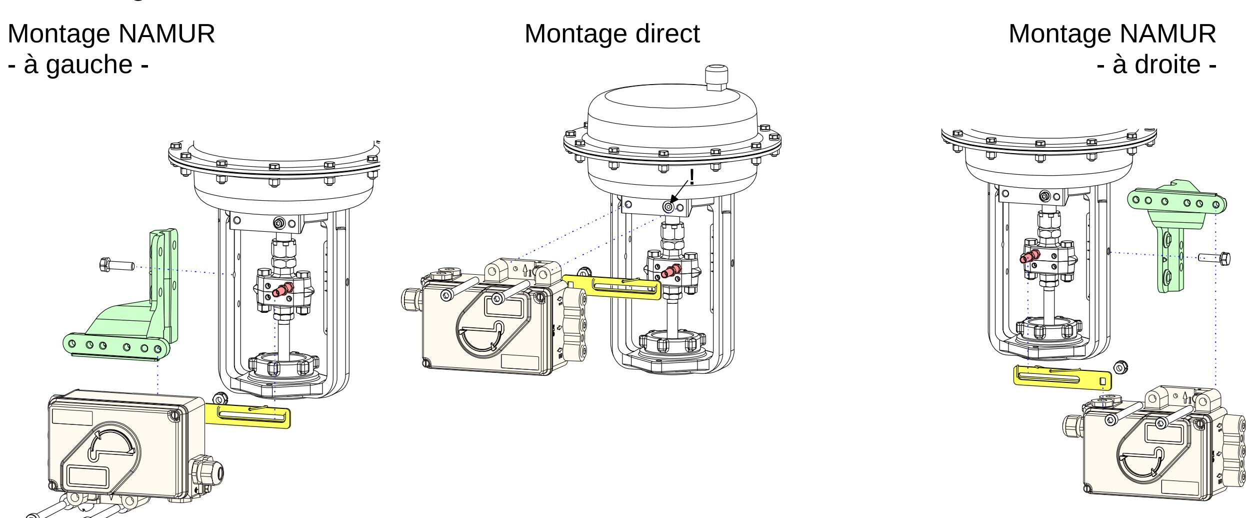


1.1 Montage sur servomoteurs linéaires

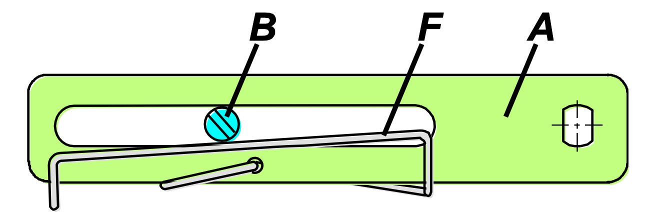
Montage NAMUR - à gauche -

Montage direct

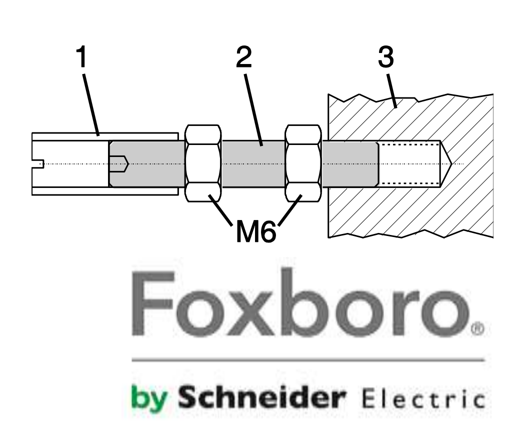
Montage NAMUR - à droite -



Levier d’accouplement pour servomoteurs linéaires:
Le doigt d’accouplement ***B*** doit se trouver dans la lumière du levier d’accouplement ***A*** et le ressort de compensation ***F*** doit être en contact avec le doigt d’accouplement.



Doigt d'entrainement *B*:
1 douille filetée
2 tige
3 pièce d’accouplement

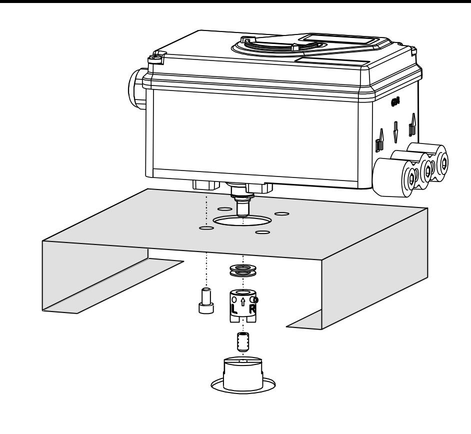


1.2 Montage sur servomoteurs rotatifs

• Ne pas visser la vis ***4*** contre le filetage de l’axe de traversée ***9***, mais sur le méplat!

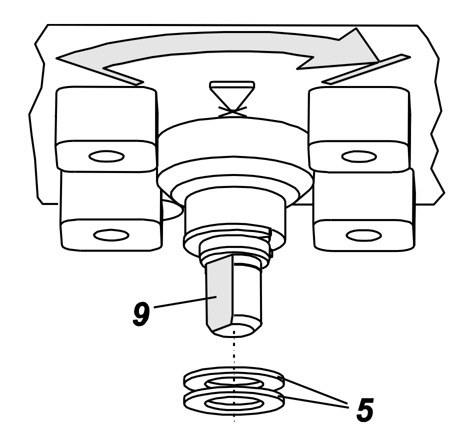
• En fonctionnement le méplat de l’axe de traversée ***9*** doit tourner devant la flèche ***26***.

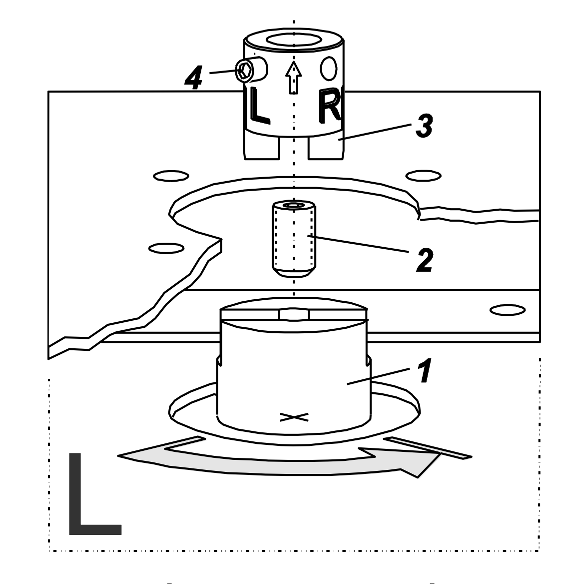
• L’axe du servomoteur ***1*** s’allonge sous l’effet de la chaleur produite lors du fonctionnement du servomoteur. C’est pourquoi l’adaptateur ***3*** doit être monter de façon à ce qu’il y ait, entre lui et l’axe de transmission ***1*,** un jeu d’environ 1 mm. Ce jeu peut être obtenu en ajoutant un nombre approprié de rondelles ***5*** sur l’axe de traversée ***9***.



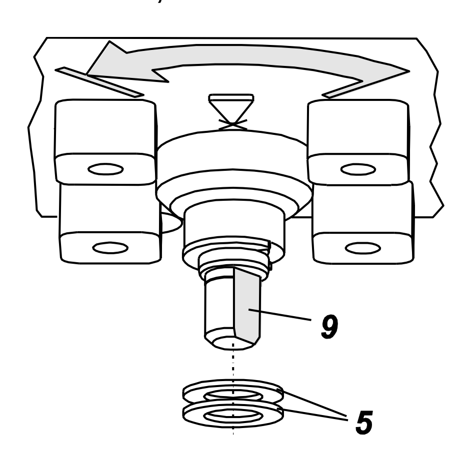


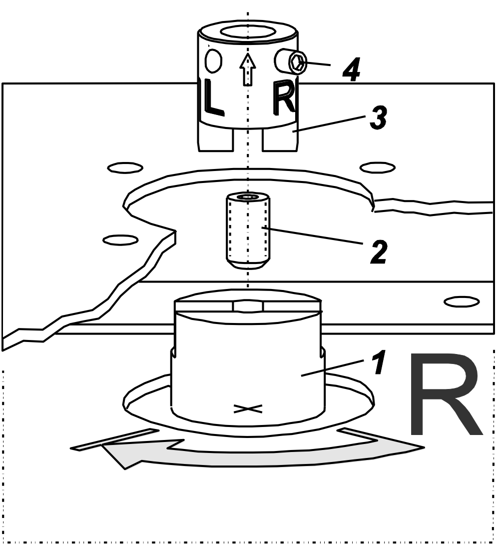
Servomoteur, sens de rotation anti-horaire





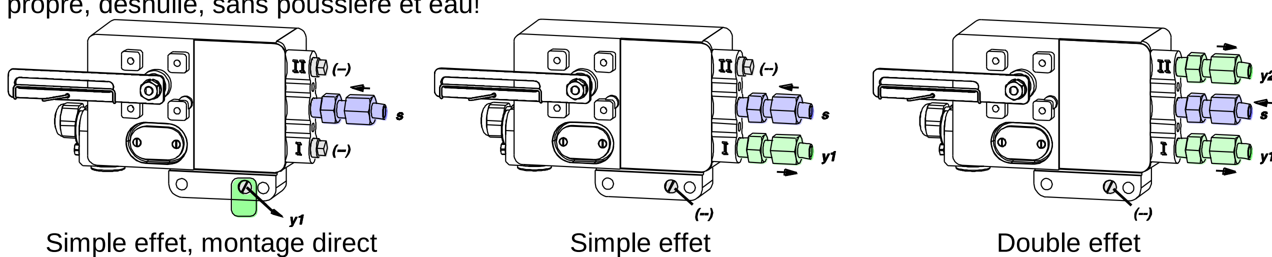
Servomoteur, sens de rotation horaire





2 Raccordements pneumatiques

Air d’alimentation (s) : 1,4 à 6 bar (en respectant la pression de travail maximum du servomoteur) air propre, déshuilé, sans poussière et eau!



Simple effet, montage direct   Simple effet   Double effet

s air d’alimentation   y1, y2 sorties pneumatiques   (--) fermé

3. Raccordements électriques

Les recommandations de sécurité du document EX EVE0001 ainsi que les recommandations de la PSS EVE0105 et de la MI EVE0105 doivent être observées !

3.3 Fins de course

SRI990-xxxT or U
Capteurs inductifs technique deux fils, selon DIN 19234 ou NAMUR
Tension d’alimentation 8 V CC

Amplificateur séparateur avec sécurité intrinsèque

Amplificateur séparateur avec sécurité intrinsèque

SRI990-xxxV

Attention : Pour le raccordement des micro-contacts respecter les recommandations de la MI (instructions de mise en service) et du document EX EVE0001.

3.1 Signal d’entrée

11 + | 12 –

Signal 4-20 mA

3.2 Recopie de position 4-20 mA (SRI990-xxQ)

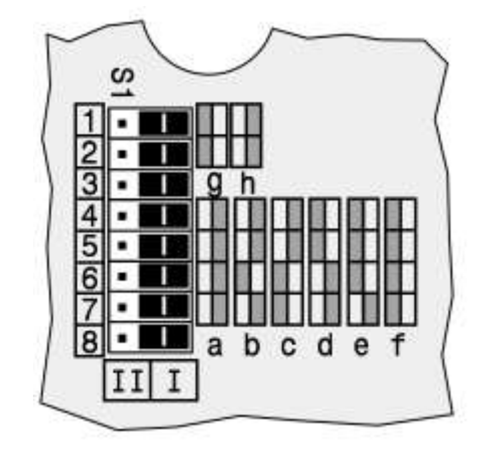
31 + | 32 –

Sortie analogique 4-20 mA,
Technique deux fils,
Tension d’alimentation 8 à 48 V CC*

4 Mise en marche du positionneur (au moyen des mirco-switch et potentiomètres)

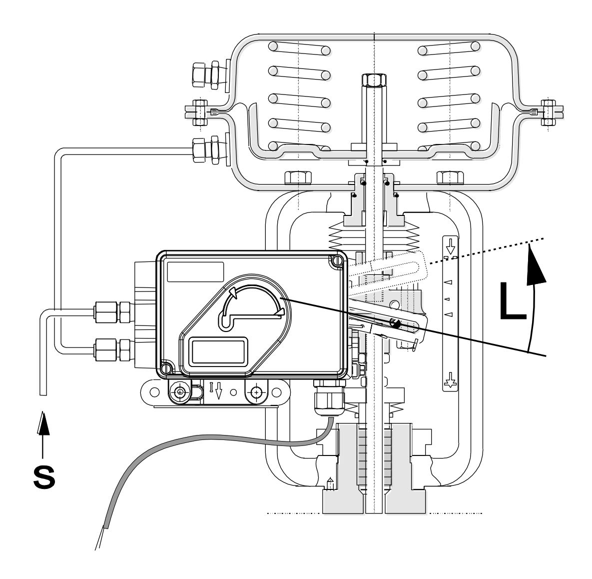
4.1 Réglage initial

Après le montage sur le servomoteur, les raccordements pneumatiques et électriques faits, procéder comme ceci:
Au début tous les micro-switch doivent être en position I. Cette configuration signifie, signal d’entrée 4-20mA et rotation du levier anti-horaire.

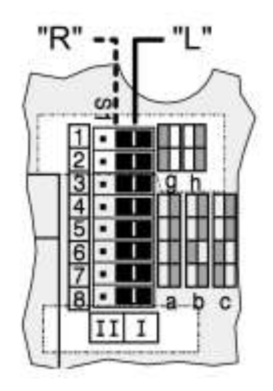


* Pour les installations dans des zones á sécurité intrinsèque se reporter aux certificats et aux labels pour les tensions maxima d’utilisation.

4.2 Configuration du sens de rotation du levier de feedback



Le sens est défini par la rotation du levier de la position 0% à la position 100% en regardant le positionneur en face avant.
Micro-switch 1+2 sur ”R” si nécessaire.
R= right turn (Horaire) L= left turn (Anti-horaire)



4.3 Configuration du zéro, course et gain

a) Appliquer 4 mA en entrée.

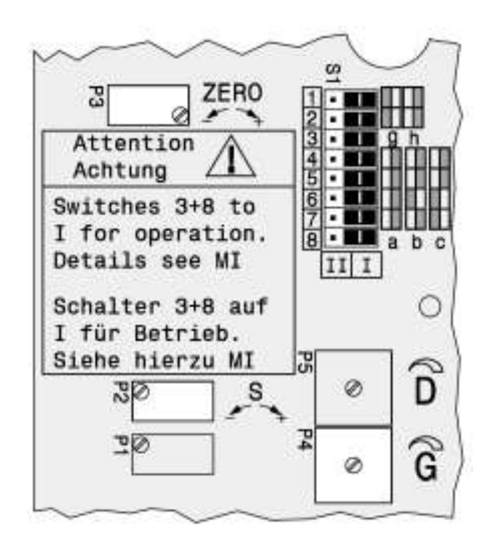
b) Tourner le potentiomètre P3 (ZERO) jusqu’à ce que le servomoteur commence à bouger de sa position 0%.
Rotation P3 vers la droite: augmenter le point zéro
Rotation P3 vers la gauche: diminuer le point zéro

c) Appliquer 20 mA en entrée.

d) Tourner le potentiomètre P2 pour la course (S) jusqu’à ce le servomoteur soit exactement dans sa position finale 100%.
Rotation P2 vers la droite: augmenter la course
Rotation P2 vers la gauche: diminuer la course

e) Le gain du positionneur est donné par le potentiomètre P4. Ajuster le gain de façon á avoir un positionnement stable du servomoteur.

f) Contrôler de nouveau les réglages du zéro et de la course.



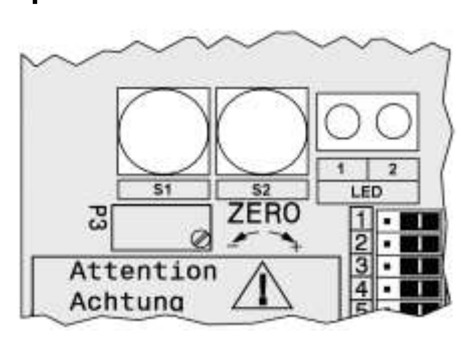
5 Réglage et mise en marche du transmetteur de position 4–20 mA

Une fois le raccordement électrique du transmetteur de position réalisé, les deux LED s’allument.

Ajuster le départ de la gamme de mesure (4 mA)

a) Déplacer le servomoteur en position de départ (0%).

b) Appuyer sur le bouton-poussoir S1 « Config Output 4 mA » pendant plus de deux secondes. Pendant ce temps la LED 1 s’allument. Après deux secondes, les deux LED s’allument à nouveau, la valeur pour 0% - 4 mA est sauvegardée.



Ajuster la fin de la gamme de mesure (20 mA)

a) Déplacer le servomoteur en position 100% de la course.

b) Appuyer sur le bouton poussoir S2 « Config Output 20mA » pendant plus de deux secondes. Pendant ce temps la LED 2 s’allument. Au bout de deux secondes, les deux LED s’allument à nouveau, la valeur pour 100% - 20mA est sauvegardée.